

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Kesimpulan yang didapat berdasarkan hasil pembahasan dan analisa alat rancang bangun *smart zebra cross* pada simulasi *traffic light* yaitu Rancang bangun smart zebra cross pada simulasi traffic light telah bekerja dengan baik dan sesuai, ketika lampu merah nyala zebra cross akan berada pada posisi 90°, lalu mobile robot berhenti. Sedangkan ketika lampu hijau nyala zebra cross akan berada pada posisi 0°, lalu mobile robot akan berjalan.

5.2 Saran

1. Untuk penelitian selanjutnya disarankan untuk menggunakan sensor Ultrasonik yang lebih baik seperti sensor Ultrasonik PING agar pendeteksian sensor pada mobile robot sesuai.
2. Untuk penelitian selanjutnya disarankan untuk membuat jalur track yang lebih besar lagi agar gerak mobile robot lebih baik lagi.